

### **Procédé et dispositif de filtrage de réponses dans un extracteur de radar secondaire**

La présente invention se situe dans le domaine du filtrage des réponses reçues par un extracteur situé en aval d'un récepteur d'un radar secondaire.

Un radar secondaire permet d'obtenir de véhicules porteurs  
5 coopératifs, équipés de transpondeurs (répondeur radar), des informations codées sur l'identité du porteur et d'autres informations codées (altitude, signalisation des pannes radios, détournement, détresse).

Les radars secondaires sont utilisés à la fois dans des applications civiles et militaires, en tant que radar de surveillance (connus sous le nom de  
10 "Secondary Surveillance Radar" ou SSR dans la littérature anglo-saxonne) ou radar anti-collision (radar embarqué). La Convention sur l'Aviation Civile Internationale, appelée encore norme OACI (Organisation de l'Aviation Civile Internationale) définit un protocole de communication pour les radars secondaires dans son annexe 10 (Télécommunications Aéronautiques),  
15 volume IV (Radar de surveillance et systèmes anti-collision). La norme OACI définit plusieurs modes d'interrogation, tel que les modes A, C et S. Le mode S se distingue des modes A et C en ce qu'il permet une interrogation sélective des avions par l'emploi d'un numéro d'identification propre à chaque avion. Toutefois, les interrogations et les réponses du mode S sont  
20 longues par rapport aux interrogations et aux réponses en mode A ou C.

On distingue habituellement, parmi les réponses arrivant sur une antenne radar secondaire, les réponses dites synchrones qui sont les réponses de transpondeurs, situés dans le lobe d'interrogation du radar, aux interrogations de ce radar, et les réponses dites asynchrones, qui sont les  
25 réponses des transpondeurs situés dans le lobe d'interrogation du radar à des interrogations provenant d'autres radars.

Le nombre de réponses asynchrones peut s'avérer très important, notamment dans l'application à la surveillance de la navigation aérienne, où la densité d'avions dans un secteur azimutal peut être très forte et le nombre  
30 de radars secondaires très élevé. Si rien n'est fait pour éliminer ces réponses asynchrones, le traitement de l'ensemble des réponses (synchrones et asynchrones), en aval du récepteur, peut être saturé.

## 2

Il est connu pour éliminer les réponses asynchrones d'utiliser un dispositif appelé défruiteur, permettant au radar secondaire d'éliminer parmi toutes les réponses reçues, celles qui ne sont pas les réponses à ses propres interrogations.

5 Un défruiteur comporte un filtre synchrone qui vérifie que les réponses reçues au cours des périodes d'écoute suivant chacune des interrogations, sont synchrones avec les interrogations du radar. L'interrogation et la période d'écoute la suivant constituent ce qui est appelé une récurrence. Le filtre synchrone vérifie donc si les réponses sont reçues  
10 au même instant  $T$  (temps séparant l'interrogation de la réponse) de leur récurrence. Le défruiteur effectue un comptage du nombre  $P$  de réponse considérées synchrones par le test de synchronisme. Le défruiteur ne transmet ces réponses à l'extracteur que si le rapport  $P/N$ , où  $N$  est le nombre de récurrences auquel est appliqué le test de synchronisme, est  
15 supérieur à un seuil  $k$  déterminé.

La demande de brevet FR 2 692 996 décrit un test de synchronisme dans lequel les réponses sont considérées comme synchrones si elles sont reçues dans des intervalles de temps  $[T - \tau ; T + \tau]$ ,  $\tau$  désignant un temps de tolérance. Ce temps de tolérance permet de tenir  
20 compte notamment de la tolérance sur les temps de réponse des transpondeurs et de l'incertitude introduite par l'échantillonnage numérique.

Si un porteur est animé d'une vitesse radiale par rapport au radar secondaire, le test de synchronisme peut conclure à tort que des réponses de son transpondeur ne sont pas synchrones, le porteur s'étant déplacé  
25 d'une distance trop importante entre les deux interrogations. En d'autres termes, l'utilisation d'un tel défruiteur provoque la perte d'un certain nombre de réponses synchrones.

Or, avec l'utilisation du mode S, il n'est plus possible de tolérer la perte de réponses synchrones. En effet, le principe d'interrogation sélective  
30 des avions mode S requiert un temps important. Par suite la fréquence d'interrogation dans les autres modes a considérablement diminuée, passant par exemple de 450 Hz à 150 Hz. Le nombre de récurrences  $N$  auquel peut être appliqué le test de synchronisme a diminué en conséquence. Par conséquent, un tel défruiteur n'est pas satisfaisant vis à vis des porteurs  
35 présentant une vitesse radiale non négligeable au sein d'un radar mode S.

## 3

De façon analogue, si la vitesse de rotation du radar secondaire est lente, même pour des cibles de vitesse radiale moyenne, le déplacement en distance de celle-ci dans la durée du lobe est important rendant celle-ci asynchrone avec un défruiteur actuel. Or on ne peut tolérer la perte de  
 5 réponses synchrones sans compromettre les performances du radar.

Un but de l'invention est de proposer un défruiteur plus performant, permettant de tenir compte des porteurs dont la vitesse radiale par rapport au radar secondaire est non négligeable.

A cet effet l'invention concerne notamment un procédé de  
 10 défruitage des réponses de transpondeurs reçues par un radar secondaire en réponse à des interrogations émises par le radar de façon récurrente, une récurrence étant formée par l'interrogation et les réponses reçues au cours d'une période d'écoute suivant l'interrogation, le procédé de défruitage comprenant un test du synchronisme des réponses reçues dans différentes  
 15 récurrences, caractérisé en ce que une première réponse reçue dans une récurrence i est considérée synchrone avec une seconde réponse reçue dans une autre récurrence j si :

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i)] \text{ lorsque } t_j > t_i, \text{ ou}$$

20

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i)] \text{ lorsque } t_j < t_i,$$

où :

- $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  sont respectivement la vitesse radiale minimale et maximale  
 25 des transpondeurs par rapport au radar secondaire, positive par convention pour un transpondeur se rapprochant du radar, les vitesses  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  pouvant être égales, au moins  $V_{\min}$  ou  $V_{\max}$  étant non nulle ;
- $\rho_i$  et  $\rho_j$  sont respectivement la distance à laquelle le transpondeur a été détectée dans la récurrence i et dans la récurrence j ;
- 30 -  $t_i$  et  $t_j$  sont respectivement l'instant d'émission de l'interrogation dans la récurrence i et dans la récurrence j.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description détaillée suivante présentée à titre d'illustration non limitative et faite en référence aux figures annexées, lesquelles  
 35 représentent :

## 4

- la figure 1, un exemple de récurrences d'un radar secondaire ;
- la figure 2, un exemple de récepteur d'un radar secondaire ;
- la figure 3, un exemple de fenêtre glissante utilisée pour effectuer un test de synchronisme dans un procédé de défruitage de l'art antérieur ;
- 5 - les figures 4 à 6, des exemples de fenêtres glissantes utilisées pour effectuer un test de synchronisme dans un procédé de défruitage selon l'invention ;
- les figures 7 à 14, un exemple de mise en œuvre avantageux de l'invention dans lequel un ensemble de filtres synchrones en parallèle est
- 10 utilisé ;
- la figure 15, un exemple de diagrammes d'antenne d'un radar secondaire dans un repère puissance – azimut, la puissance étant représentée en ordonnées sur une échelle logarithmique ;
- la figure 16, un exemple de mise en œuvre avantageux de l'invention,
- 15 dans lequel la largeur en azimut des fenêtres glissantes, c'est à dire le nombre de récurrences utilisées, est adaptée au bilan de liaison radio.

On se réfère maintenant à la figure 1 sur laquelle est représenté un exemple de récurrences d'un radar secondaire.

20 Chaque récurrence comprend une interrogation émise par le radar secondaire. Le radar peut être un radar à antenne tournante. Chaque interrogation est donc émise dans une direction azimutale notée  $\theta_n$ , où l'indice  $n$  représente le numéro de la récurrence. La direction azimutale est celle définie par la direction du lobe principal de l'antenne lors de

25 l'interrogation. Des interrogations  $I_n$  peuvent être émises dans différents modes. On a représenté une succession d'interrogation en mode A et en mode C émises en alternance. L'interrogation peut être formée par deux impulsions  $P_1$ ,  $P_3$ , séparées d'un intervalle de temps déterminé. Par exemple, les impulsions des interrogations en mode A sont séparées de

30  $8 \mu s$ , et celles en mode C de  $21 \mu s$ . Bien entendu, l'invention ne se limite pas à ces modes d'interrogation.

Les récurrences comprennent des réponses. Ces réponses sont émises par des transpondeurs situés dans le lobe de réception de l'antenne, et reçues par le radar secondaire. Des réponses peuvent être synchrones,

35 telles que les réponses  $R_1$  à  $R_4$ , c'est à dire émises par des transpondeurs

## 5

en réponse aux interrogations  $I_n$ . Les réponses  $R_1$  à  $R_4$  dans cet exemple sont émises par un même transpondeur, répondant à la fois aux interrogations mode A et mode C. D'autres réponses peuvent être asynchrones, telles que les réponses  $R_5$  à  $R_7$ , c'est à dire émises par des  
5 transpondeurs en réponse à des interrogations d'un ou plusieurs autres radars secondaires.

Une réponse classique (synchrone ou asynchrone) comprend deux impulsions d'encadrement, notées  $F_1$  et  $F_2$ , séparées d'un intervalle de temps déterminé. Cet intervalle peut être de  $20,3 \mu s$  pour les réponses aux  
10 interrogations mode A et C. Entre les deux impulsions d'encadrement, les réponses comprennent en outre des impulsions (non représentées) codant pour des données.

Une période de récurrence est définie par le temps séparant deux impulsions  $P_3$  de deux interrogations successives. Cette période est de  
15 l'ordre de 2 à 20 ms. On peut réaliser une vobulation, avec par exemple 128 paliers de vobulation, c'est à dire utiliser une période de récurrence variable. Ceci permet d'éliminer plus efficacement les réponses asynchrones issues d'autres radars ayant une fréquence d'interrogation proche de celle du radar équipé du défruiteur.

20

La figure 2 représente un exemple de récepteur d'un radar secondaire. Ce récepteur comprend un dispositif de traitement des impulsions  
10 qui reçoit en entrée des signaux (vidéo radar) élaborés de façon connue en elle-même, échantillonnés à une fréquence par exemple de  
25 20 MHz.

L'un de ces signaux représente une information dite de façon conventionnelle Log sigma. Ce signal est représentatif de la puissance du signal reçu après qu'il a été amplifié de façon connue par un amplificateur logarithmique. Il est converti en grandeur numérique par un convertisseur  
30 analogique numérique (non représenté) avant son introduction dans le dispositif 10. Le dispositif 10 reçoit également un signal dit de façon conventionnelle Q sigma, qui est la recopie du signal Log sigma diminué de six décibels. Ce signal Q sigma permet d'obtenir le point milieu de la valeur de la puissance de l'impulsion. Le dispositif 10 reçoit également un signal  
35 QRSLs dit de réception sur lobes secondaires.

Le dispositif 10 permet notamment d'élaborer la position des impulsions. Cette élaboration peut être faite en prenant en compte la détection de fronts montants réels d'une part, et d'autre part en générant des fronts montants artificiels lorsqu'une impulsion réelle a une durée supérieure  
5 à la durée normale d'une impulsion. Cette génération peut être faite à partir du front arrière de l'impulsion réelle. Si un changement de niveau de puissance est détecté, cette génération peut aussi être faite à partir des moments de ce changement de puissance. La durée normale d'une impulsion peut être connue de la normalisation internationale, telle que la  
10 Convention sur l'Aviation Civile Internationale, appelée encore norme OACI (Organisation de l'Aviation Civile Internationale), annexe 10 (Télécommunications Aéronautiques), volume IV (Radar de surveillance et systèmes anti-collision).

Le récepteur comprend en outre un dispositif de détection de  
15 réponses secondaires 60, placé en aval du dispositif 10. Le dispositif de détection 60 est appelé aussi détecteur BPD (acronyme issu de l'expression anglo-saxonne "Bracket Pair Detection") ou détecteur de réponses secondaires. Le circuit 60 permet de détecter la coïncidence d'impulsions séparées de l'intervalle déterminé, c'est à dire 20,3  $\mu$ s dans cet exemple. Il  
20 comprend essentiellement une ligne à retard de 20,3  $\mu$ s dont l'entrée reçoit le signal vidéo radar échantillonné. Avantageusement, on ajoute un temps de tolérance (par exemple de 0,25  $\mu$ s) à cette durée de 20,3  $\mu$ s. Ce temps de tolérance permet de tenir compte du temps de réponse des transpondeurs et de l'incertitude introduite par le circuit de détection en amont. L'entrée et la  
25 sortie de la ligne à retard sont reliées à une porte logique "ET", dont la sortie permet de détecter la coïncidence d'impulsions d'encadrement, et donc d'une réponse.

Le récepteur comprend en outre un dispositif 20 qui à partir des informations du dispositif 10 élabore les messages contenus dans chacune  
30 des réponses reçues.

Avant de transmettre ces réponses aux dispositifs de traitement ou de visualisation, il convient de s'assurer que les réponses détectées ne sont pas des réponses asynchrones. Cette fonction est réalisée par un défruiteur. Un défruiteur comporte des dispositifs 30, 40, 70, 80. Les

## 7

dispositifs 30 et 70 sont des mémoires contenant respectivement des messages et des détections issues des dispositifs 20 et 60.

Le dispositif 80 est un corrélateur pour réaliser une corrélation entre une détection courante et d'autres détections, qui sont mémorisées dans la mémoire 70. Cette corrélation revient à compter dans des récurrences déterminées le nombre de réponses considérées comme synchrones avec une réponse courante. Le choix des récurrences peut être effectué de la manière décrite dans le document FR 2 692 996 (mono-mode, multi-mode). Pour déterminer si deux réponses sont synchrones, on effectue un test appelé test de synchronisme. L'implémentation de ce test revient à déterminer une fenêtre en fonction de la position de la réponse courante (récurrence, case distance) dans la mémoire 70. La corrélation étant effectuée pour chaque réponse détectée, on utilise une fenêtre glissante.

Le résultat de la corrélation réalisée alimente un dispositif d'élimination des fruits 40. Ce dispositif reçoit des messages réponses en provenance de la mémoire 30. Cette mémoire 30 a pour fonction de conserver les messages reçus pendant le temps nécessaire à l'exécution de la corrélation. Le dispositif 40 transmet les messages des réponses corrélées à un dispositif de génération de plots 50. Par contre, il ne transmet pas le message d'une réponse considérée comme asynchrone car n'ayant pas été corrélée.

On se réfère maintenant à la figure 3 sur laquelle est représenté un exemple de fenêtre glissante utilisée pour effectuer un test de synchronisme dans un procédé de défruitage de l'art antérieur. On trouvera la description d'un tel procédé dans le brevet FR 2 692 996. La sortie du détecteur BPD peut être reliée à une mémoire matricielle dont les cases mémoires sont représentées dans un repère en azimut – distance. La mémoire matricielle permet de mémoriser les détections de réponses (synchrones ou asynchrones).

Les cases mémoires sont ordonnées en distance et en récurrence. Chaque colonne de la mémoire matricielle représente une case distance. Chaque colonne correspond à une distance aller/retour, parcourue par une onde à la vitesse de la lumière, notée  $c$ , pendant 50 nano-secondes (si la fréquence de traitement du signal choisie est de 20Mhz). Pour une

portée de 265 miles nautiques il y a 65536 colonnes. Chaque ligne de la mémoire représente une récurrence. Chaque ligne correspond à l'azimut du lobe principal de l'antenne lors de l'interrogation.

Lorsqu'une case mémoire de la ligne n°i est renseignée, ceci  
5 indique qu'une réponse a été détectée par le détecteur BPD lors de la récurrence n°i. La ligne de la case mémoire permet de déterminer l'azimut  $\theta_i$  du radar lors de l'interrogation. La colonne de la case mémoire permet de déterminer la distance  $\rho_j$ , exprimée en nombre de cases mémoires, entre le transpondeur et le radar.

10 Lorsqu'une réponse est détectée dans une récurrence, on cherche si cette réponse est corrélée à d'autres réponses dans d'autres récurrences. En d'autres termes, on effectue un test de synchronisme entre une détection sous analyse et d'autres détections réalisées dans d'autres récurrences. Les récurrences prises en considération pour effectuer le test de synchronisme  
15 peuvent être celles qui précèdent et / ou celles qui suivent la détection sous analyse. Dans cet exemple, la réponse sous analyse est référencée par l'azimut  $\theta_i$  et la distance  $\rho_i$ .

On prend en considération les N récurrences qui précèdent et les N récurrences qui suivent la réponse sous analyse. Ces N récurrences  
20 correspondent à une extension azimutale  $\Delta\theta$  égale à la largeur du lobe d'antenne utilisée par le radar. Par exemple, on peut utiliser une valeur de N égale à treize.

Dans ces autres récurrences, les réponses sont considérées comme synchrones si elles sont reçues dans des intervalles de temps  $[T - \tau ;$   
25  $T + \tau]$ ,  $\tau$  désignant un temps de tolérance. La tolérance en temps  $\tau$  correspond à une tolérance en distance  $\delta\rho$  avec :

$$\delta\rho = \frac{c \times \tau}{2}$$

30 Dans cet exemple, la tolérance  $\delta\rho$  est de quatre cases distance. Ainsi, on prend en considération non seulement la case distance de la réponse sous analyse, mais aussi les quatre cases distances qui la précèdent et qui la suivent. Toutefois, ces quatre cases distances ne sont pas suffisantes pour tenir compte des transpondeurs animés d'une vitesse  
35 radiale non négligeable.



On se réfère à la figure 1. On considère un transpondeur en rapprochement. De récurrence en récurrence, la distance entre le transpondeur et le radar diminue. Ainsi à la récurrence n°i la distance est  $\rho_i$ . A la récurrence n°j, la distance a diminué à  $\rho_j$ , l'écart entre  $\rho_i$  et  $\rho_j$  étant  
 5 supérieur à quatre cases distances.

Comme illustré sur la figure 3, le transpondeur en rapprochement sort de la fenêtre glissante. Les détections aux récurrences suivantes ne sont pas prises en considération. Il peut en résulter, si le nombre de détections est trop faible, qu'un tel transpondeur ne soit pas détecté. En d'autres  
 10 termes, les réponses correspondant à ce transpondeur en rapprochement, considérées à tort comme asynchrones, seront éliminées par un procédé de défruitage conventionnel.

On se réfère maintenant aux figures 4 à 6. L'invention permet de  
 15 tenir compte de toutes les détections d'un transpondeur mobile. La vitesse radiale du transpondeur, supposée constante, est encadrée par deux vitesses radiales  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$ .  $V_{\min}$  représente la vitesse radiale minimale,  $V_{\max}$  la vitesse radiale maximale. Les vitesses  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  sont des paramètres du procédé, au moins l'une de ces vitesses étant non nulle. Par  
 20 convention, la vitesse radiale est prise positive pour un transpondeur en rapprochement et négative pour un transpondeur s'éloignant. Ainsi, un transpondeur qui s'éloigne a une vitesse radiale plus petite qu'un transpondeur en rapprochement.

Lorsqu'une réponse est détectée dans une récurrence, on cherche  
 25 si cette réponse est corrélée à d'autres réponses dans d'autres récurrences en effectuant un test de synchronisme du type de celui décrit précédemment. Selon l'invention, lorsqu'on effectue le test de synchronise, on tient compte des détections des transpondeurs dont les vitesses radiales sont comprises entre les vitesses  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$ .

Lorsque qu'une réponse à la récurrence n°i est détectée, on  
 30 considère comme synchrones à la récurrence n°j les réponses pour lesquelles :

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i)] \text{ lorsque } t_j > t_i ,$$

35 ou

## 10

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i)] \text{ lorsque } t_j < t_i,$$

où  $t_i$  et  $t_j$  sont respectivement l'instant d'émission de l'interrogation dans la récurrence  $i$  et dans la récurrence  $j$ .

5

Les vitesses  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  peuvent être différentes ou égales. Dans les exemples illustrés figures 4 et 5, on utilise des vitesses différentes. A la récurrence  $j$ , le test de synchronise revient à considérer comme synchrones les détections dans les cases distances allant de  $\rho_i + \Delta\rho_1(j)$  à  $\rho_i + \Delta\rho_2(j)$ , où :

10

$$\Delta\rho_1(j) = -V_{\max} \times (t_j - t_i) \text{ et } \Delta\rho_2(j) = -V_{\min} \times (t_j - t_i) \text{ lorsque } t_j > t_i$$

ou

$$\Delta\rho_1(j) = -V_{\max} \times (t_j - t_i) \text{ et } \Delta\rho_2(j) = -V_{\min} \times (t_j - t_i) \text{ lorsque } t_j > t_i$$

15

Dans l'exemple illustré figure 4, on utilise des paramètres ayant même valeur absolue. En d'autres termes, les transpondeurs sont supposés avoir une vitesse radiale limitée en valeur absolue à une vitesse  $V_r$ . On utilise donc les paramètres  $V_{\min} = -V_r$  et  $V_{\max} = +V_r$ . On obtient une fenêtre glissante ayant une forme de sablier.

20

Dans l'exemple illustré figure 5, on utilise des paramètres ayant des valeurs proches. En d'autres termes, on encadre la vitesse radiale entre deux valeurs proches.

Dans l'exemple illustré figure 6, on utilise des paramètres ayant même valeur. Le test de synchronise revient à rechercher les transpondeurs détectés à une distance déterminée  $\rho_j = \rho_i + \Delta\rho(j)$  avec :

25

$$\Delta\rho(j) = -V_{\min} \times (t_j - t_i) = -V_{\max} \times (t_j - t_i)$$

Selon un mode de réalisation avantageux, on utilise une tolérance en distance  $\delta\rho$  pour effectuer le test de synchronise. En d'autres termes, on considère comme synchrones à la récurrence  $n^o j$  des réponses pour lesquelles :

30

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i) - \delta\rho; \rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i) + \delta\rho] \text{ lorsque } t_j > t_i,$$

35 ou

## 11

$$\rho_j \in [\rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i) - \delta\rho ; \rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i) + \delta\rho] \text{ lorsque } t_j < t_i,$$

Dans l'exemple illustré figure 6, on utilise une tolérance fixe de quatre cases distances. On obtient une fenêtre glissante en forme de parallélogramme. Ce mode de réalisation correspond à une seule vitesse radiale, c'est à dire à une valeur de  $V_{\min}$  égale à  $V_{\max}$ . Ce mode de réalisation est optimal lorsque la vitesse de l'avion est connue.

Les modes de réalisation décrits en relation avec les figures 5 et 6 sont utiles lorsqu'on utilise plusieurs filtres synchrones (c'est à dire des filtres de réponses secondaires) en parallèle. Selon un mode de réalisation avantageux de l'invention, les filtres synchrones sont répartis en vitesse de manière à détecter le synchronisme de réponses de transpondeurs animés de vitesses radiales comprises dans des plages contiguës. Selon autre un mode de réalisation avantageux, les plages de vitesses radiales sont équiréparties.

L'efficacité d'un défruiteur, c'est à dire le taux de suppression des réponses asynchrones, est d'autant plus faible que la surface de corrélation retenue est grande et que le taux de réponses asynchrones est élevé. L'invention permet, dans un environnement radar très pollué par des réponses asynchrones, d'obtenir une meilleure efficacité grâce à l'utilisation d'une surface de corrélation adaptée à la cible utile.

On se réfère maintenant aux figures 7 à 13 sur lesquelles est représenté un ensemble de fenêtres glissantes  $W_1, W_2, \dots, W_7$  selon l'invention. Les fenêtres glissantes sont représentées dans des repères azimut – distance centrés sur la réponse sous analyse. Chaque fenêtre glissante est utilisée pour réaliser un filtre synchrone différent, auquel correspond une plage de vitesses radiales différente. Les plages de vitesses radiales sont représentées sur un axe parallèle à l'axe des distance (axe des abscisses). Les extrémités de ces plages sont notées  $V_1, V_2, \dots, V_8$ . Ainsi, la fenêtre glissante  $W_1$  correspondant à la plage de vitesses radiales  $[V_1; V_2]$ . La fenêtre glissante suivante  $W_2$  correspond à une plage de vitesses radiales contiguës  $[V_2; V_3]$ ... On réalise ainsi un ensemble de filtres

## 12

synchrones dont les plages de vitesses radiales correspondantes sont contiguës.

De manière avantageuse, chaque vitesse radiale  $V_1, V_2, \dots, V_8$  est séparée de celle qui précède d'un écart de vitesse fixe. En d'autres termes,  
 5 les plages de vitesses sont équiréparties.

On se réfère à la figure 14, une vue de détail de la fenêtre glissante  $W_7$  représentée dans son ensemble à la figure 13. Dans cet exemple de mise en œuvre, on utilise une tolérance en distance  $\delta\rho$  pour effectuer le test de synchronise. Ainsi, la fenêtre glissante  $W_7$  comporte une  
 10 limite interne  $L_{int}$  correspondant exactement à la vitesse radiale  $V_8$ , et une limite externe  $L_{ext}$  correspondant à cette même vitesse radiale en tenant compte d'une tolérance en distance  $\delta\rho$ . Cette tolérance additionnelle a pour but de prendre en compte les jitters en temps de réponse du transpondeur ainsi que les jitters introduits par les traitements du récepteur tels que ceux  
 15 dus à la fréquence d'échantillonnage du récepteur.

Ainsi, les fenêtres glissantes  $W_1, W_2, \dots, W_7$  peuvent être définies par :

$\rho_j \in [\rho_i - V_{max} \times (t_j - t_i) - \delta\rho ; \rho_i - V_{min} \times (t_j - t_i) + \delta\rho]$  lorsque  $t_j > t_i$ ,  
 20 ou  
 $\rho_j \in [\rho_i - V_{min} \times (t_j - t_i) - \delta\rho ; \rho_i - V_{max} \times (t_j - t_i) + \delta\rho]$  lorsque  $t_j < t_i$ ,  
 avec

- pour  $W_1$  :  $V_{min} = V_1$  et  $V_{max} = V_2$  ;
- pour  $W_2$  :  $V_{min} = V_2$  et  $V_{max} = V_3$  ;
- 25 ...
- pour  $W_7$  :  $V_{min} = V_7$  et  $V_{max} = V_8$ .

Ainsi la plage de corrélation est à chaque fois adaptée à la vitesse de la cible et ce d'autant plus que  $V_{i+1} - V_i$  est faible. Une réponse sera  
 30 déclarée synchrone si le seuil de corrélation est dépassé pour l'un des filtres du banc.

On se réfère maintenant à la figure 15 sur laquelle est représenté un exemple de diagrammes d'antenne d'un radar secondaire dans un repère puissance – azimuth, la puissance étant représentée en ordonnées sur une échelle logarithmique. Le radar émet et reçoit des ondes radio en utilisant  
 35 trois diagrammes d'antenne différents, appelés de façon conventionnelle

## 13

somme  $\Sigma$ , différence  $\Delta$  et contrôle  $\Omega$ . Le diagramme d'antenne somme est centré par rapport à l'axe radioélectrique AR de l'antenne. Le diagramme d'antenne différence comporte deux lobes secondaires symétriques par rapport à l'axe AR. Le diagramme d'antenne contrôle présente quant à lui un  
5 minimum centré sur l'axe radioélectrique AR et un plateau en dehors.

Les impulsions ( $P_1$ ,  $P_3$ ) formant les interrogations sont émises en utilisant le diagramme somme. Dans certaines applications, des impulsions peuvent aussi être émises en utilisant le diagramme différence. L'utilisation du diagramme différence à l'émission est optionnelle. Lors de chaque  
10 interrogation, une impulsion de contrôle ( $P_2$ ), définie par la norme OACI, est émise en utilisant le diagramme contrôle.

La norme OACI impose aux transpondeurs de ne répondre aux interrogations que dans un arc prédéterminé du diagramme d'antenne du radar secondaire. Selon la norme, lorsqu'un transpondeur reçoit une  
15 impulsion ( $P_1$ ), issue la voie somme, dont la puissance est supérieure de 9 dB à celle de l'impulsion issue la voie contrôle ( $P_2$ ), le transpondeur doit répondre à l'interrogation. Cette condition correspond à un arc d'azimut ARC1 dans lequel la norme garantie les réponses des transpondeurs. Par contre si la puissance de l'impulsion  $P_1$  est inférieure à celle de l'impulsion  
20  $P_2$ , le transpondeur ne doit pas répondre à l'interrogation. Il existe ainsi une zone d'incertitude ZI, lorsque la puissance de l'impulsion reçue sur la voie somme est dans un intervalle allant de 0 à 9 dB au-dessus de la puissance de l'impulsion de contrôle. Dans cette zone d'incertitude, le transpondeur peut répondre ou non à l'interrogation. En ajoutant ces zones d'incertitudes  
25 ZI à l'arc d'azimut ARC1 précédemment défini, on obtient un arc d'azimut ARC2 maximum au-delà duquel aucun transpondeur ne doit répondre.

Selon un mode de réalisation avantageux, le test de synchronisme est effectué en utilisant uniquement les récurrences comprises dans l'arc ARC2 par rapport à la réponse sous analyse. Ceci permet d'améliorer la  
30 probabilité de détecter les réponses synchrones de transpondeur ayant un faible taux de réponse aux interrogations du radar mais répondant sur un arc maximal. En d'autres termes, la grandeur ARC2 permet de définir le nombre N de récurrences qui précèdent ou suivent la réponse sous analyse.

On se réfère maintenant à la figure 16 sur laquelle est représenté  
35 un exemple de mise en œuvre avantageux de l'invention, dans lequel la

largeur en azimuth des fenêtres glissantes, c'est à dire le nombre de récurrences utilisées, est adaptée au bilan de liaison radio. A partir d'une distance  $D_{\text{LIM}}$  dépendant des caractéristiques du radar secondaire et des transpondeurs, la largeur du lobe n'est plus limitée par la norme OACI mais

5 par le bilan de liaison. Les transpondeurs situés en deçà de cette distance sont dits en champ proche CP. Les transpondeurs situés au delà de cette distance sont dits en champ lointain CL. En champ proche CP, l'arc d'azimut dans lequel les transpondeurs peuvent répondre est limité par la norme (voir la figure 14). En champ lointain CL, c'est la portée du système radar

10 secondaire – transpondeur, c'est à dire le bilan de liaison BL, qui limite la largeur du lobe. En champ lointain, aux limites du lobe efficace du radar secondaire, soit le transpondeur ne parvient pas à recevoir les interrogations provenant du radar secondaire, soit le radar secondaire ne parvient pas à recevoir les réponses provenant des transpondeurs.

15 Selon le mode de réalisation avantageux représenté à la figure 16, l'étendue en azimuth des fenêtres glissantes est adapté au bilan de liaison. En d'autres termes, on effectue le test de synchronisme en champ lointain uniquement sur les récurrences pour lesquelles l'azimut d'interrogation est compris dans le lobe efficace d'interrogation du radar secondaire. Cette

20 limitation de la zone de corrélation à l'arc de réponse du transpondeur permet de ne pas altérer la probabilité de détection des réponses synchrones mais aussi d'augmenter l'efficacité du défruiteur selon l'invention.

Sur cette figure, l'axe des ordonnées représente l'azimut d'interrogation, et l'axe des abscisses la distance radiale des transpondeurs.

25 L'axe des ordonnées est gradué en récurrence. Un exemple de fenêtre glissante  $W_{\text{CP}}$  est représenté en champ proche CP. Cette fenêtre glissante inclue les treize récurrences qui suivent et qui précèdent la réponse sous analyse. Un autre exemple de fenêtre glissante  $W_{\text{CL}}$  est représenté en champ lointain CL. Cette fenêtre glissante est limitée aux cinq récurrences

30 qui suivent et qui précèdent la réponse sous analyse. L'échelle sur cette figure n'est pas respectée, la largeur en distance des fenêtres glissantes étant exagérée pour les rendre visibles.

Selon un autre mode de réalisation avantageux (non représenté),

35 on peut aussi limiter la largeur des fenêtres glissantes en tenant compte non

seulement l'azimut, mais aussi l'élévation des transpondeurs par rapport au radar secondaire. En effet, l'élévation des transpondeurs intervient aussi (dans une moindre mesure) dans le bilan de liaison selon le diagramme en élévation de l'antenne du radar.

5

Bien entendu, l'invention ne se limite pas à ces exemples de réalisation. Les fenêtres glissantes ont été représentées dans un repère azimut – distance en supposant que le radar secondaire est un radar à antenne tournant à une vitesse constante. Toutefois, l'invention s'applique  
10 aussi aux radars à antenne fixe. Dans ce cas, on peut remplacer l'axe des ordonnées (azimut lors de l'interrogation) par un axe de temps, le temps sur cet axe étant l'instant de l'interrogation.

## REVENDICATIONS

1. Procédé de défruitage des réponses de transpondeurs reçues par un radar secondaire en réponse à des interrogations émises par le radar de façon récurrente, une récurrence étant formée par l'interrogation et les réponses reçues au cours d'une période d'écoute suivant l'interrogation, le
  - 5 procédé de défruitage comprenant un test du synchronisme des réponses reçues dans différentes récurrences, caractérisé en ce que une première réponse reçue dans une récurrence i est considérée synchrone avec une seconde réponse reçue dans une autre récurrence j si :
    - 10  $\rho_j \in [\rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i)]$  lorsque  $t_j > t_i$ , ou
    - $\rho_j \in [\rho_i - V_{\min} \times (t_j - t_i); \rho_i - V_{\max} \times (t_j - t_i)]$  lorsque  $t_j < t_i$ ,
 où :
    - 15 -  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  sont respectivement la vitesse radiale minimale et maximale des transpondeurs par rapport au radar secondaire, positive par convention pour un transpondeur se rapprochant du radar, les vitesses  $V_{\min}$  et  $V_{\max}$  pouvant être égales, au moins  $V_{\min}$  ou  $V_{\max}$  étant non nulle ;
    - $\rho_i$  et  $\rho_j$  sont respectivement la distance à laquelle le transpondeur a été
      - 20 détectée dans la récurrence i et dans la récurrence j ;
      - $t_i$  et  $t_j$  sont respectivement l'instant d'émission de l'interrogation dans la récurrence i et dans la récurrence j.
2. Procédé selon la revendication 1 dans lequel on utilise une tolérance en
  - 25 distance pour effectuer le test de synchronisme.
3. Procédé de défruitage dans lequel on applique en parallèle des procédés de défruitage selon la revendication 1 sur des plages de vitesses radiales [  $V_{\min}$  ;  $V_{\max}$  ] différentes.
  - 30
4. Procédé selon la revendication 3 dans lequel les plages de vitesses radiales sont contiguës.



5. Procédé selon la revendication 3 dans lequel les plages de vitesses radiales sont équiréparties.
6. Procédé selon la revendication 1 dans lequel on effectue le test de  
5 synchronisme en champ lointain uniquement sur les récurrences pour  
lesquelles l'azimut d'interrogation est compris dans le lobe efficace  
d'interrogation du radar secondaire.
7. Défruiteur pour extracteur de réponses de transpondeur comportant un  
10 dispositif de corrélation configuré pour mettre en œuvre le procédé selon la  
revendication 1.
8. Radar secondaire comportant un défruiteur selon la revendication 7.

1/8

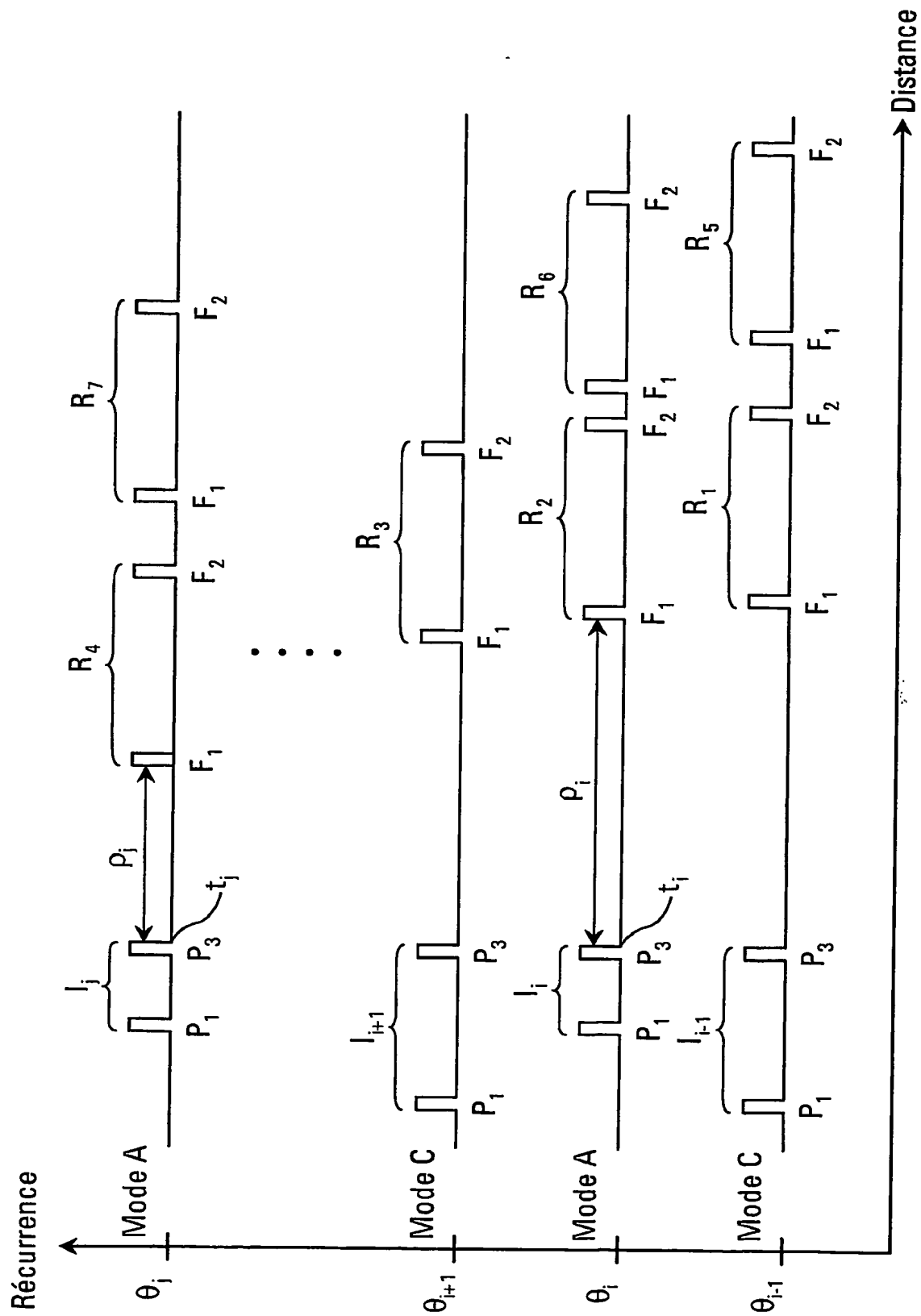


Fig. 1

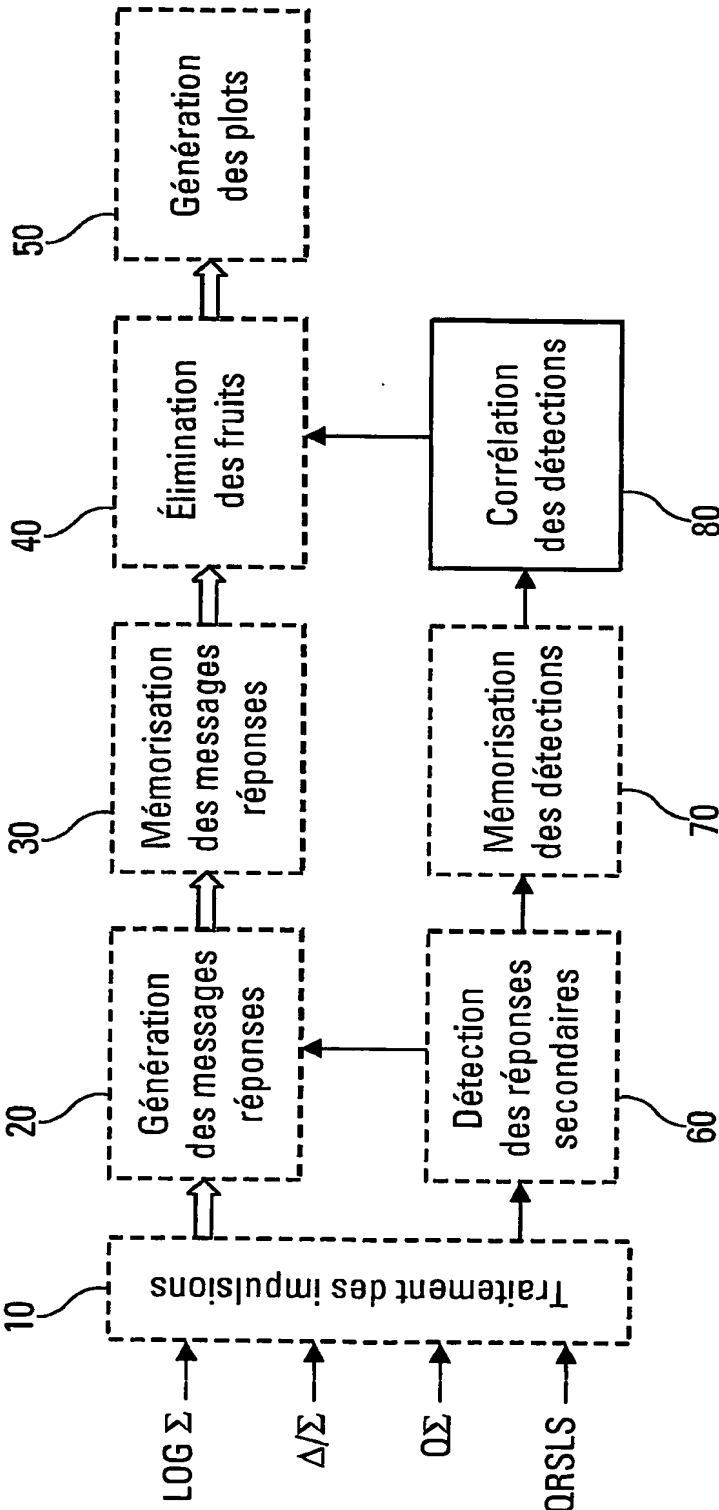


Fig. 2

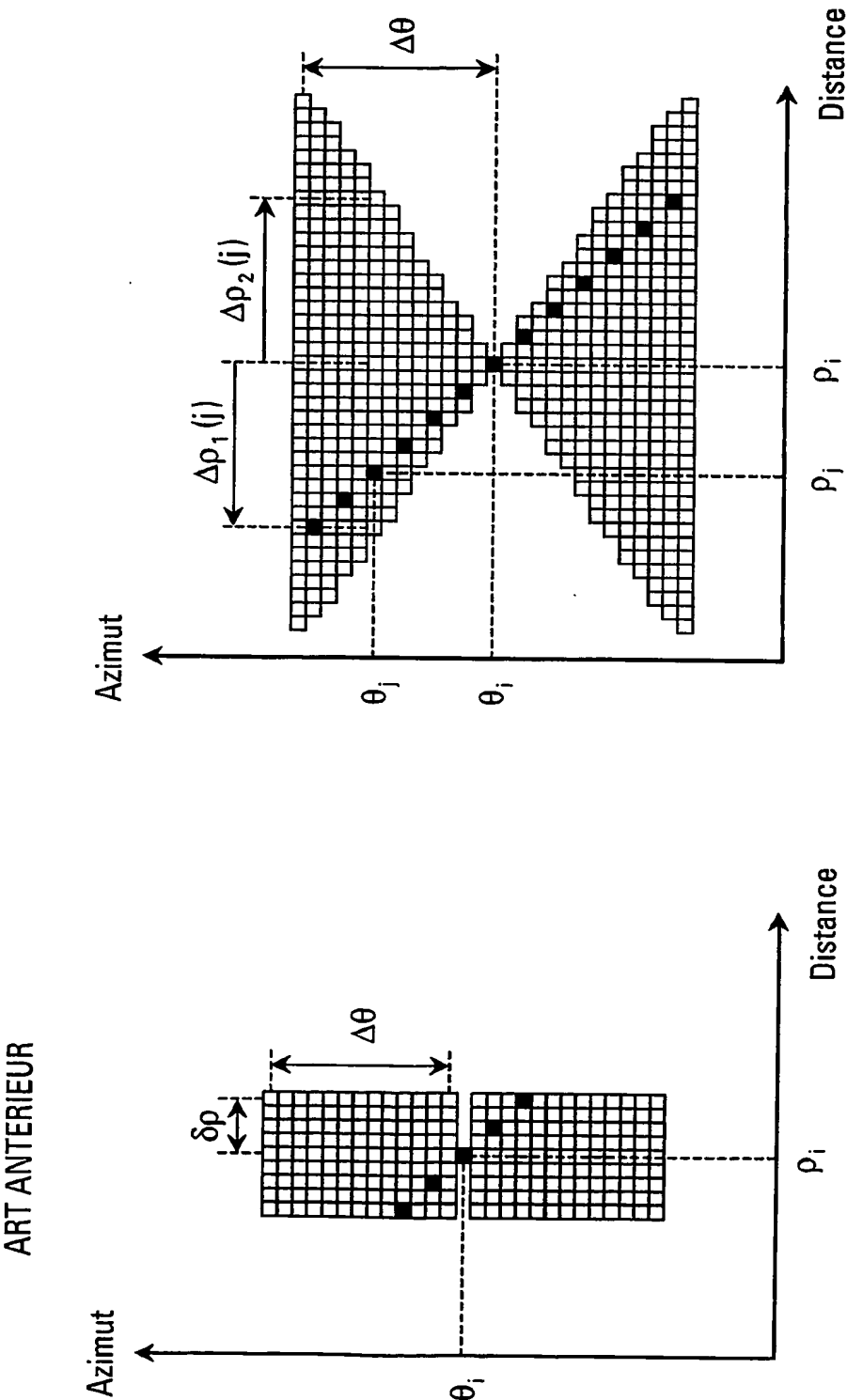


Fig. 3

Fig. 4

4/8

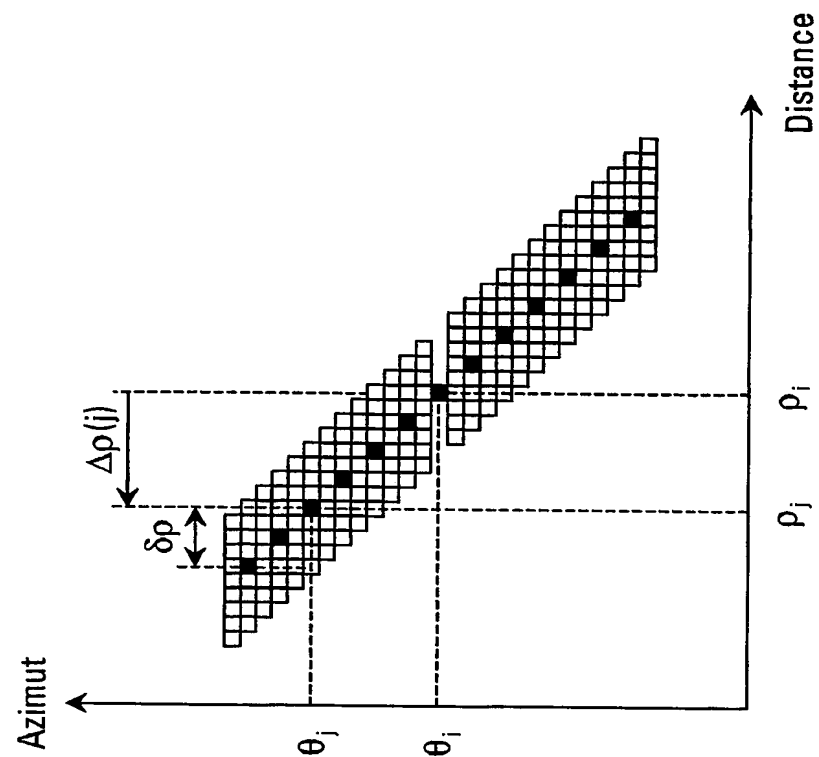


Fig. 6

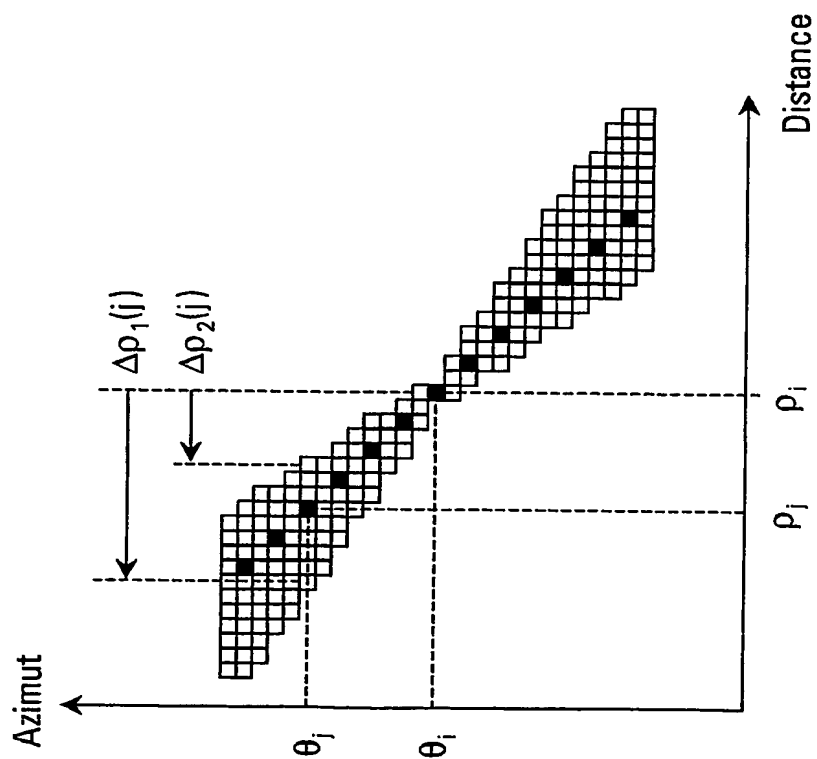


Fig. 5

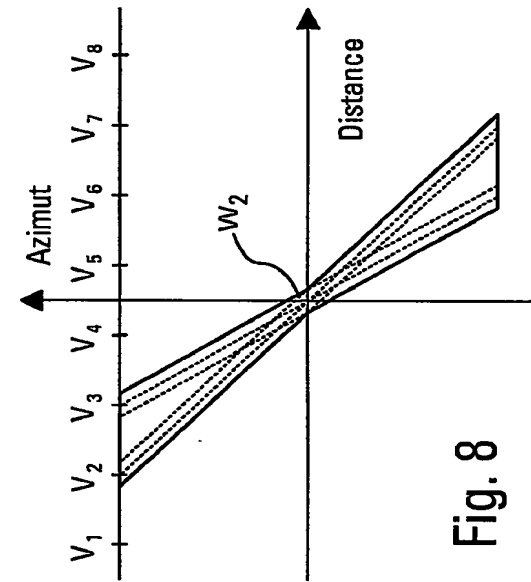


Fig. 7

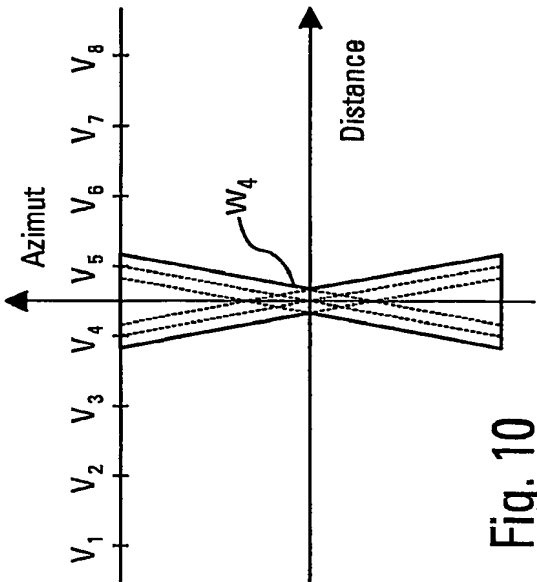


Fig. 8

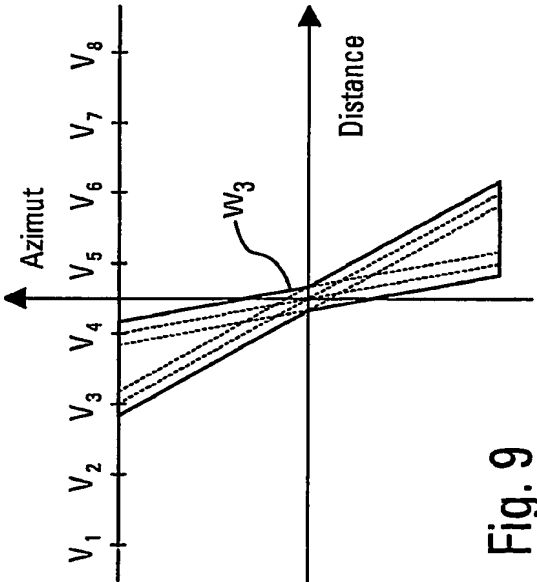


Fig. 9

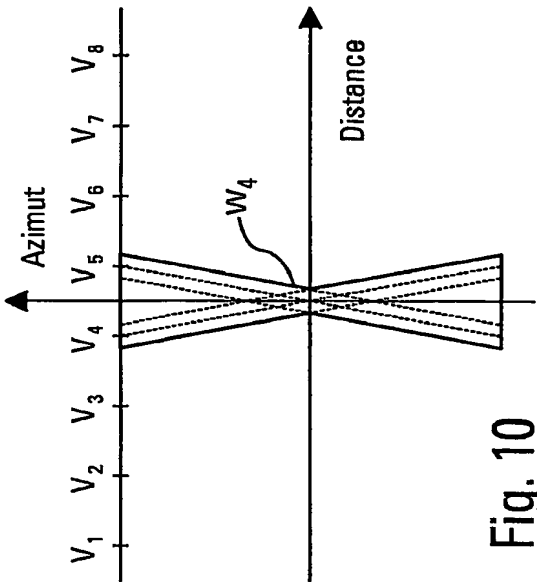


Fig. 10

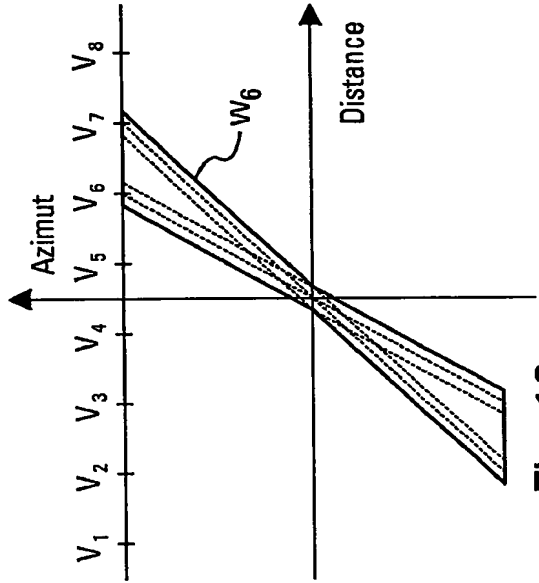


Fig. 12

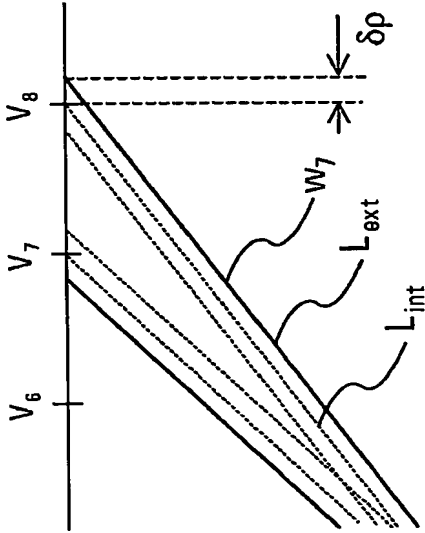


Fig. 14

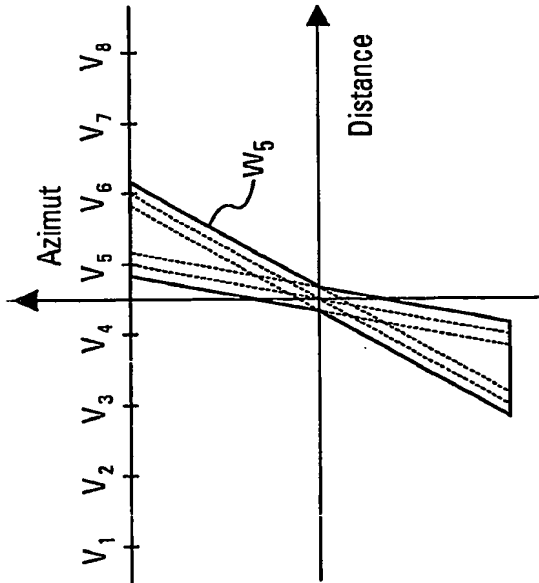


Fig. 11

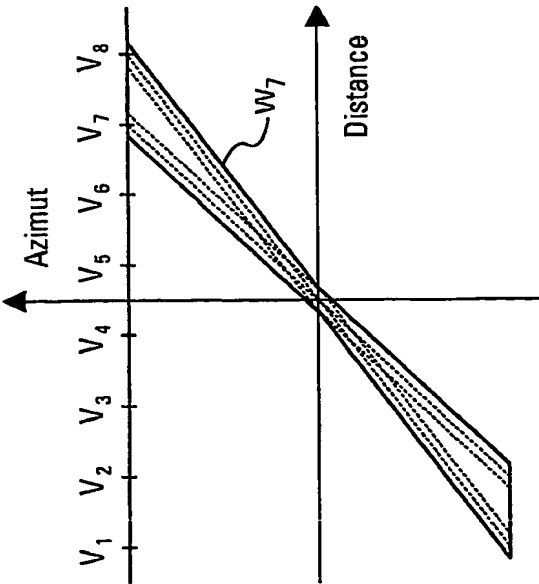


Fig. 13

7/8

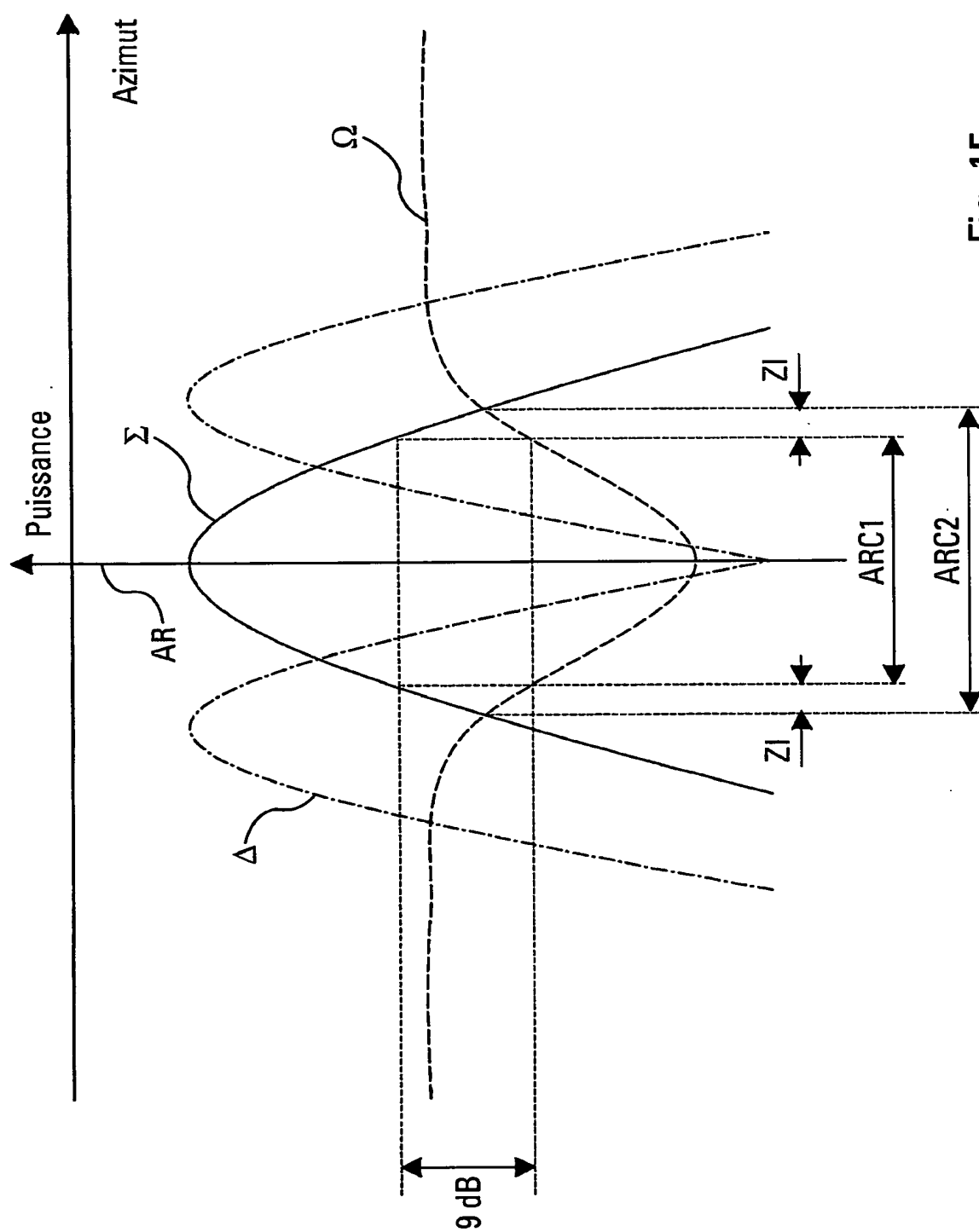
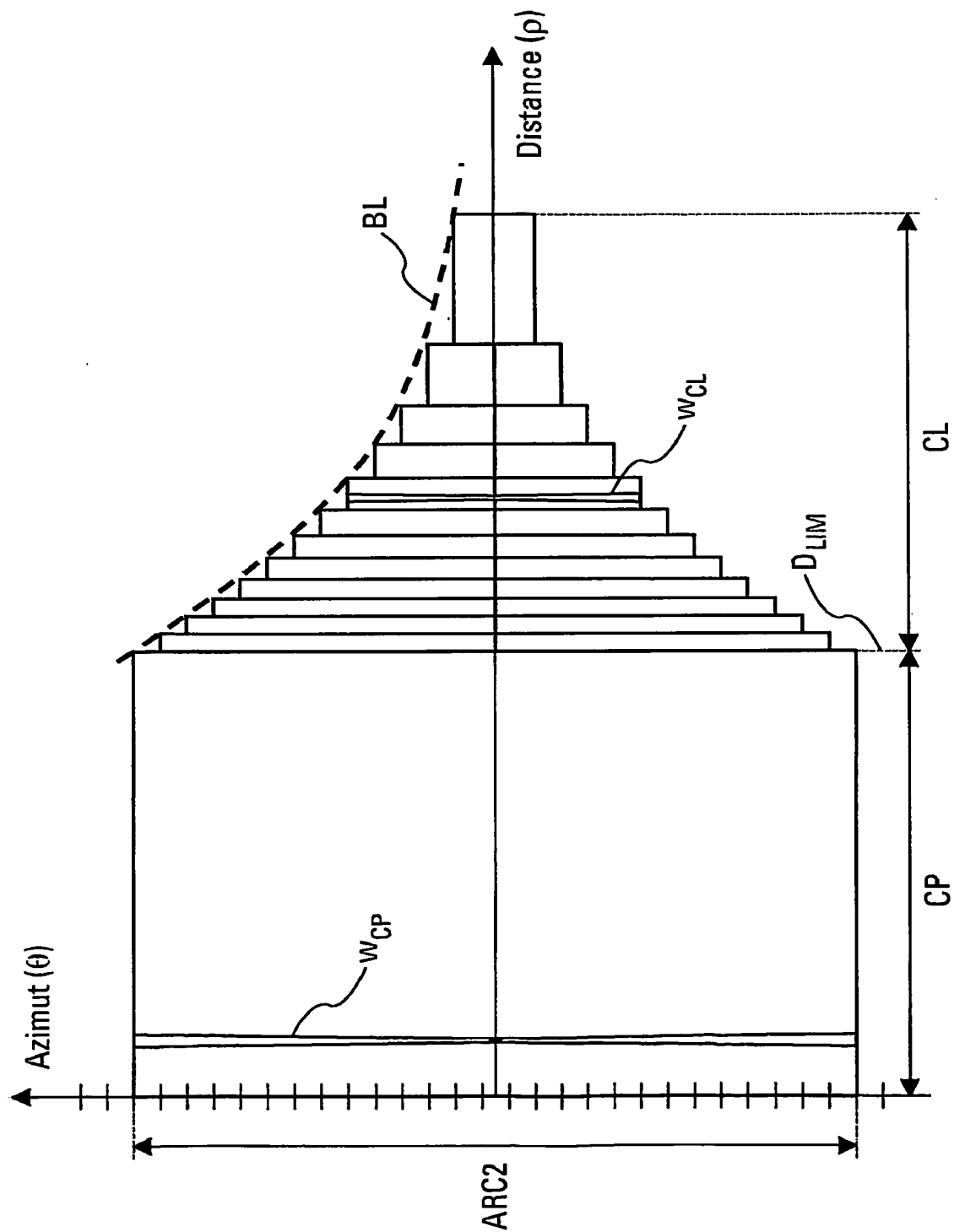


Fig. 15



8/8



**Fig. 16**

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP2004/052359

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 G01S13/78

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G01S

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	FR 2 692 996 A (THOMSON CSF) 31 December 1993 (1993-12-31) cited in the application claim 5	1-8
A	US 6 628 225 B2 (SANFORD NORMAN RAY) 30 September 2003 (2003-09-30) column 6, line 40 - column 7, line 22; claim 2	1-8
A	STEVENS M C: "Secondary Surveillance Radar" SECONDARY SURVEILLANCE RADAR, NORWOOD, ARTECH HOUSE, US, 1988, pages 168-170, XP002154909 the whole document	1-8

☐ Further documents are listed in the continuation of box C.

Patent family members are listed in annex.

## \* Special categories of cited documents:

- \*A\* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- \*E\* earlier document but published on or after the international filing date
- \*L\* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- \*O\* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- \*P\* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- \*T\* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- \*X\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- \*Y\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- \*G\* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

29 November 2004

Date of mailing of the international search report

13/12/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  
 NL - 2280 HV Rijswijk  
 Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
 Fax (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Mercier, F

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP2004/052359

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
FR 2692996	A	31-12-1993	FR 2692996 A1	31-12-1993
			CA 2099701 A1	31-12-1993
			DE 69308657 D1	17-04-1997
			DE 69308657 T2	19-06-1997
			EP 0577478 A1	05-01-1994
			RU 2138062 C1	20-09-1999
			US 5432517 A	11-07-1995
US 6628225	B2	05-06-2003	US 2003102996 A1	05-06-2003
			EP 1316817 A2	04-06-2003

# RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande Internationale No  
PCT/EP2004/052359

**A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE**  
CIB 7 G01S13/78

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

**B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE**

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)  
CIB 7 G01S

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)  
EPO-Internal

**C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS**

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	FR 2 692 996 A (THOMSON CSF) 31 décembre 1993 (1993-12-31) cité dans la demande revendication 5	1-8
A	US 6 628 225 B2 (SANFORD NORMAN RAY) 30 septembre 2003 (2003-09-30) colonne 6, ligne 40 - colonne 7, ligne 22; revendication 2	1-8
A	STEVENS M C: "Secondary Surveillance Radar" SECONDARY SURVEILLANCE RADAR, NORWOOD, ARTECH HOUSE, US, 1988, pages 168-170, XP002154909 le document en entier	1-8

☐ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

\* Catégories spéciales de documents cités:

- \*A\* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- \*E\* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- \*L\* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- \*O\* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- \*P\* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- \*T\* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- \*X\* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- \*Y\* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- \*&\* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

29 novembre 2004

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

13/12/2004

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale  
Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Mercier, F

**RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE**

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

Demande internationale No

PCT/EP2004/052359

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
FR 2692996	A	31-12-1993	FR 2692996 A1	31-12-1993
			CA 2099701 A1	31-12-1993
			DE 69308657 D1	17-04-1997
			DE 69308657 T2	19-06-1997
			EP 0577478 A1	05-01-1994
			RU 2138062 C1	20-09-1999
			US 5432517 A	11-07-1995
US 6628225	B2	05-06-2003	US 2003102996 A1	05-06-2003
			EP 1316817 A2	04-06-2003

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☒ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☒ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☒ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**